(19)日本国特許庁(JP)

(12) 特 許 公 報 (B2)

(11)特許番号 特許第3194765号 (P3194765)

(45)発行日 平成13年8月6日(2001.8.6)

(24)登録日 平成13年6月1日(2001.6.1)

(51) Int.Cl.7

徽別記号

B 2 9 D 30/30

FΙ

B 2 9 D 30/30

請求項の数1(全 8 頁)

(21) 出願番号 特願平3-325312

(22)出願日 平成3年11月13日(1991.11.13)

(65)公開番号

特開平5-131565

(43)公開日

平成5年5月28日(1993.5.28)

審查請求日

平成10年10月21日(1998.10.21)

(73)特許権者 000005278

株式会社プリヂストン

東京都中央区京橋1丁目10番1号

(72)発明者 小沢 千秋

東京都小平市小川東町3-4-7-303

(72)発明者 木下 和英

東京都小平市小川東町3-5-11-410

(74)代理人 100080540

弁理士 多田 敏雄

審査官 野村 康秀

(56)参考文献

特開 昭63-2705 (JP, A)

特開 平4-4133 (JP, A)

米国特許3721599 (US, A)

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 細幅帯状体の巻き付け装置

1

(57)【特許請求の範囲】

【請求項1】軸線回りに回転しているドラムに細幅帯状体を該ドラムの軸方向に一定領域において綾振りながら供給して、ドラムの周囲に該細幅帯状体をジグザグ状に巻き付ける細幅帯状体の巻き付け装置であって、支持台と、該支持台をドラムからの距離を一定値に保持しながら前記一定領域の両端間をドラムの軸線にほぼ沿って往復動させる往復動手段と、支持台にドラムの外表面に対する法線を揺動軸として揺動することができるよう支持された揺動台と、揺動台を揺動させる揺動手段と、揺動台にドラムの軸線とほぼ平行な軸線を中心として回転可能に支持され、供給された細幅帯状体を外周の一部に巻き付けた後ドラムに押し付けて貼付ける貼付けローラと、を備え、揺動台、貼付けローラを揺動手段によって揺動させることにより、細幅帯状体の巻き付け方向に平

2

行な直線と貼付けローラの回転軸線とを直交させるよう にしたことを特徴とする細幅帯状体の巻き付け装置。 【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】との発明は、軸線回りに回転しているドラムに細幅帯状体を該ドラムの軸方向に綾振りながら供給して、ドラムの周囲に該細幅帯状体をジグザグ状に巻き付ける巻き付け装置に関する。

[0002]

【従来の技術】従来、ドラムの周囲にゴム引きコードをジグザグ状に巻き付ける巻き付け装置としては、例えば米国特許第3721599号明細書に記載されているようなものが知られている。このものは、ドラムの外表面に対する法線に沿って延び、先端がドラムの外表面に近接するガイドチューブと、このガイドチューブをドラムの軸方

3

向に往復動させる往復動手段と、を備え、回転している ドラムに、ガイドチューブ内を通過したゴム引きコード を該ガイドチューブを綾振りながら供給してドラムの周 囲にゴム引きコードをジグザグ状に巻き付けるようにし たものである。

【0003】また、このような巻き付け装置の他に、本出願人は、タイヤ中間体の周囲にコードを螺旋状に巻き付ける巻き付け装置を特願平 2-104691号明細書で提案している。このものは、支持台と、該支持台をタイヤ中間体からの距離を一定値に保持しながらタイヤ中間体の軸線にほぼ沿って移動させる移動手段と、支持台にタイヤ中間体の軸線とほぼ平行な軸線を中心として回転可能に支持され、供給されたコードを外周に一部に巻き付けた後タイヤ中間体に押し付けて貼付ける貼付けローラと、を備え、移動手段によって移動されている貼付けローラにコードを供給するとともに、該コードを貼付けローラによって回転しているタイヤ中間体に押し付け、タイヤ中間体の周囲にコードを螺旋状に巻き付けるようにしたものである。

【発明が解決しようとする課題】

【0004】しかしながら、前者の装置をそのまま用いて細幅帯状体、例えば数本の平行に並べられたコードをゴム被覆して構成したレイヤーを、ドラムの周囲にジグザグ状に巻き付けるようにすると、レイヤーの供給方向とレイヤーの巻き付け方向とが大きく異なっているため、巻付け時に該レイヤーにガイドチューブから幅方向の大きな外力が作用し、この結果、レイヤーが変形して巻き付け不良が発生するという問題点がある。

【0005】一方、後者の装置をそのまま用いて細幅帯状体、例えば前述のようなレイヤーを、ドラムの周囲にジグザグ状に巻き付けることも考えられるが、このようにした場合、巻き付け方向が螺旋状に巻き付ける場合よりドラムの周方向に対して大きく傾斜するため、レイヤーの巻き付け方向とレイヤーの供給方向(ここでは、ドラムの周方向)とが大きく異なり、これにより、レイヤーに貼付けローラから幅方向の大きな外力が作用し、この結果、レイヤーが変形して巻き付け不良が発生したり、場合によっては貼付けローラから外れて巻き付けが不能になったりするという問題点がある。

【0006】この発明は、簡単な構成でありながら細幅 帯状体をドラムの周囲にジグザグ状に良好に巻き付ける ことができる細幅帯状体の巻き付け装置を提供すること を目的とする。

[0007]

【課題を解決するための手段】このような目的は、軸線回りに回転しているドラムに細幅帯状体を該ドラムの軸方向に一定領域において綾振りながら供給して、ドラムの周囲に該細幅帯状体をジグザグ状に巻き付ける細幅帯状体の巻き付け装置であって、支持台と、該支持台をドラムからの距離を一定値に保持しながら前記一定領域の50

両端間をドラムの軸線にほぼ沿って往復動させる往復動手段と、支持台にドラムの外表面に対する法線を揺動軸として揺動することができるよう支持された揺動台と、揺動台を揺動させる揺動手段と、揺動台にドラムの軸線とほぼ平行な軸線を中心として回転可能に支持され、供給された細幅帯状体を外周の一部に巻き付けた後ドラムに押し付けて貼付ける貼付けローラと、を備え、揺動台、貼付けローラを揺動手段によって揺動させて、細幅帯状体の巻き付け方向に平行な直線と貼付けローラの回転軸線とを直交させることにより達成することができる。

[0008]

【作用】今、ドラムが回転し、支持台が往復動手段によ ってドラムからの距離が一定値に保持されながら、ドラ ムの軸方向一側から軸方向他側に向かって移動している とする。このとき、貼付けローラに供給されている細幅 帯状体は該貼付けローラの外周の一部に巻き付いた後、 貼付けローラによってドラムに押し付けられる。この結 果、帯状部材は該貼付けローラによってドラムの周囲に 該ドラムの回転方向前方に向かうに従いドラムの軸方向 他側に接近するよう一定角度で傾斜して貼付けられる。 このとき、揺動手段によって揺動台を揺動軸を中心とし て揺動させ、細幅帯状体の巻き付け方向に平行な直線と 貼付けローラの回転軸線とを直交させたので、細幅帯状 体の供給方向と巻き付け方向とが一致して、巻き付け時 に貼付けローラから細幅帯状体に幅方向の外力が付与さ れるようなことがなくなり、細幅帯状体をドラムの周囲 に良好に巻き付けることができるようになった。また、 支持台がドラムの軸方向他側から軸方向一側に向かって 移動するようになると、細幅帯状体の傾斜方向が前述と 逆方向になるが、この場合には、前述と同様に揺動手段 により揺動台を揺動させて、細幅帯状体の巻き付け方向 に平行な直線と貼付けローラの回転軸線とを直交させ る。

[0009]

【実施例】以下、この発明の一実施例を図面に基づいて 説明する。図1、2において、11は軸線12から外表面13 までの半径が軸方向位置に応じて変化している、ここで は軸方向中央から軸方向両端に向かうに従い半径が徐々 に減少して子午線断面における外表面13が弧状となった ドラムであり、このドラム11は図示していないモータに より水平な軸線12回りに矢印方向に回転されるととも に、図示していないエンコーダによりその回転量が検出 される。

【0010】図1、2、3、4において、ドラム11の後方にはベースフレーム16が設置され、このベースフレーム16上に敷設された前後方向に延びる一対のガイドレール17には、水平なベースプレート18の下面に取り付けられた複数のスライドベアリング19が摺動可能に係合している。このベースプレート18の上方にはドラム11の子午

線断面における外表面13に沿って延びる水平な弧状のガ イドプレート23が設けられ、このガイドプレート23の長 手方向両端部はベースプレート18に固定されたブロック 24に取り付けられている。そして、前記ドラム11の外表 面13が1つの曲率から構成されている場合には、平面図 でみると、このガイドプレート23の内周面の曲率中心は 前記ドラム11の外表面13の曲率中心と同一位置にある。 27は横行フレームであり、この横行フレーム27の下部に はガイドプレート23の長手方向に所定距離離れるととも に、垂直な軸線を中心として回転する一対のローラ28、 29が回転可能に支持され、これらのローラ28、29は前記 ガイドプレート23の外周面に転がり接触することができ る。30はガイドプレート23より前方に配置されその一端 が横行フレーム27に回動可能に連結された水平なアーム であり、このアーム30の長手方向中央部には、垂直な軸 線回りに回転可能でガイドプレート23の内周面に転がり 接触することができるローラ31が支持されている。ま た、前記横行フレーム27の下部には前後方向に延びるシ リンダ32が揺動可能に支持され、このシリンダ32のピス トンロッド33の先端は前記アーム30の他端部に回動可能 20 に連結されている。そして、前記シリンダ32が作動して ピストンロッド33が引っ込むと、ローラ31はガイドプレ ート23の内周面に押し付けられ、前記ローラ28、29とと もにガイドプレート23を内、外側から挟持する。そし て、これらローラ28、29、31がガイドプレート23の外、 内周面にそれぞれ接触しているとき、これらローラ28、 29、31の軸線同士を結ぶと二等辺三角形を描くが、この 二等辺三角形の中線は前記ドラム11の軸線12に平行な直 線に直交するのである。また、前記横行フレーム27の下 端にはベースプレート18の上面を転動するボール35が回 30 転可能に支持されている。

【0011】再び、図1、2、3において、ガイドプレ ート23より後方のベースプレート18上にはドラム11の軸 方向に離れた一対の軸受38が設置され、これらの軸受38 にはドラム11の軸線12と平行なねじ軸39の軸方向両端部 が回転可能に支持されている。また、ねじ軸39の前後の ベースプレート18上には該ねじ軸39に平行なスライドレ ール40、41が敷設され、これらのガイドレール40、41に は前記ねじ軸39が螺合している移動ブロック42に取り付 けられたスライドベアリング43、44が摺動可能に係合し 40 ている。ガイドプレート23より下方で該ガイドプレート 23の直前には弧状の水平なチェーンガイド45が設置さ れ、このチェーンガイド45はベースプレート18の上面に 固定されたブロック46に取り付けられている。このチェ ーンガイド45の外周面は前記ガイドプレート23の内周面 のほぼ直下において該内周面に沿って延びており、その 曲率中心はガイドプレート23の内周面と同様にドラム11 の外表面13の曲率中心と同一位置にある。47はベースプ レート18に取り付けられた複数の受台であり、これらの 受台47にはそれぞれ垂直な軸線回りに回転するスプロケ 50 6

ット48が回転可能に支持されている。そして、これらス プロケット48には前記チェーンガイド45の外周面に摺接 しながら走行する無端のチェーン49が掛け渡されてい る。そして、このチェーン49がチェーンガイド45の外周 面に接しているとき、ドラム11の外表面13と後述の貼付 けローラの外周面との接点Sから下方に下ろした垂直線 はこのチェーン49を通過する。そして、このチェーン49 の途中の1箇所が前記移動ブロック42に連結され、ま た、この移動ブロック42との連結点から一方および他方 側にそれぞれ等距離離れた箇所のチェーン49には前記横 行フレーム27の下部が連結されている。前記ねじ軸39の 一端にはタイミングプーリ52が固定され、とのタイミン グプーリ52とベースプレート18上に取り付けられたモー タ53の回転軸54に固定されたタイミングプーリ55との間 にはタイミングベルト56が掛け渡されている。58は前記 ねじ軸39の他端に取り付けられたエンコーダであり、こ のエンコーダ58は前記ねじ軸39の回転量を検出すること により、横行フレーム27、ひいては後述する貼付けロー ラの軸方向位置を検出する。

【0012】図1、2、3、4、5、6において、前記 横行フレーム27の上面には前後方向に延びる一対のガイ ドレール61が敷設され、これらガイドレール61には支持 台62の下面に取り付けられたスライドベアリング63が摺 動可能に係合している。そして、前記モータ53が作動す ると、チェーン49はチェーンガイド45の外周面に摺接し ながら走行し、これにより、横行フレーム27はガイドブ レート23に案内されながらドラム11の外表面13に沿って 移動する。前述したガイドプレート23、横行フレーム2 7、ローラ28、29、31、アーム30、シリンダ32、ボール3 - 5、ねじ軸39、スライドレール41、移動プロック42、チ ェーンガイド45、スプロケット48、チェーン49、モータ 53は全体として、前記支持台62をドラム11からの距離を 一定値に保持しながらドラム11の軸線12にほぼ沿って、 正確にはドラム11の外表面13に沿って往復動させる往復 動手段59を構成する。

【0013】図1、5、6、7において、64は横行フレーム27の上面にブラケット65を介して取り付けられた前後方向に延びるシリンダであり、このシリンダ64のピストンロッド66の先端は前記支持台62に連結されている。この結果、シリンダ64が作動すると、支持台62はドラム11に対して接近離隔する。前記支持台62の上面には前後方向に離れた一対の軸受69が取り付けられ、これらの軸受69には前後方向に延びる水平なシャフト70の両端部が回転可能に支持されている。71は前記シャフト70が挿入されたブロック72を有する揺動台であり、この揺動台71の前端にはドラム11の軸線12にほぼ平行で該軸線12と高さ位置が同一であるシャフト73が取り付けられている。このシャフト73と、このシャフト73を囲む貼付けローラ75との間には一対の軸受74が介装され(図8参照)、これにより、該貼付けローラ75はドラム11の軸線12とほぼ

平行な軸線Pを中心として回転することができる。こと で、前記揺動台71の揺動軸Y、即ちシャフト70の中心軸 は、前記ドラム11の外表面13と貼付けローラ75の外周面 でその幅方向中央とが接する接点Sにおける、該ドラム 11の外表面13に対する法線Kと一致している。77、78は 揺動台71の側方に設置された上下方向に延びる一対のシ リンダであり、これらのシリンダ77、78はプラケット79 によって一体的に連結されている。そして、一方のシリ ンダ77のピストンロッド80の先端は前記支持台62の下端 部に連結され、また、シリンダ78のピストンロッド81の 10 先端は揺動台71に連結されている。そして、このシリン ダファのピストンロッド80が引っ込み限に位置するととも に、シリンダ78のピストンロッド81が突出限に位置して いるときには、揺動台71および貼付けローラ75の回転軸 線Pは水平であるが、シリンダ77が作動してピストンロ ッド80がこの状態から突出限まで突出すると、揺動台7 1、貼付けローラ75は揺動軸Yを中心として図6におい て角度Gだけ反時計回りに揺動し、また、シリンダ78が 作動してピストンロッド81が最初の状態から引っ込み限 まで引っ込むと、揺動台71、貼付けローラ75は揺動軸Y を中心として図6において角度Gだけ時計回りに揺動す る。前述したシリンダ77、78、ブラケット79は全体とし て、揺動台71を揺動させる揺動手段82を構成する。そし て、前述のように揺動台71の揺動軸Yは接点Sを通る法 線Kと一致しているため、揺動台71、貼付けローラ75が いずれの方向に揺動したとしても、貼付けローラ75のド

【0014】85は揺動台71の上端部に一対の軸受86を介 して回転可能に支持された上下方向に延びるシャフトで あり、このシャフト85の下端部にはブラケット87の上端 部が取り付けられている。このブラケット87の下端には 水平なシャフト92を介して後方に向かって延びるガイド 88の前端が連結され、このガイド88には上下に離れた対 をなすガイドローラ89、90が前後方向に離れて複数対回 転可能に支持されている。そして、このガイド88には、 後方に設置された図示していない巻取りドラムあるいは レイヤー成型装置から細幅帯状体としてのレイヤーし、 例えば複数本の平行に並べられたコードをゴム被覆した ものが、連続的に巻出されて送り込まれ、ガイドローラ 89、90間を通って前方に供給される。このようにガイド 40 88はシャフト85を中心として水平方向に揺動することが できるが、このように揺動可能とすると、レイヤーしの 巻出し位置が変化したり、支持台62がドラム11の外表面 13に沿って移動しても、常にこのガイド88はレイヤーし の巻出し位置を指向することができるため、レイヤーし の案内、供給が確実となる。また、前記プラケット87の 下端には前記シャフト92を介して供給ローラ93が回転可 能に支持され、この供給ローラ93は軸方向両端部にフラ ンジ94を有するとともに、これらフランジ94間の外周面 95は軸方向中央ほど外側に膨出した太鼓状をしている。

ラム11に接する接点Sが変化することはない。

8

そして、前記ガイド88内を通過したレイヤーしは、その 後、供給ローラ93の外周面95の一部に巻き付きながら前 方に向かって供給されるが、このとき、供給ローラ93の 外周面95が前述のように太鼓状をしているので、該レイ ヤーしはこの供給ローラ93によって略センタリングされ 安定して前方に送られる。96は供給ローラ93と貼付けロ ーラ75との間の揺動台71にシャフト97を介して回転可能 に支持された供給ローラであり、この供給ローラ96の回 転軸、即ちシャフト97の中心軸は前記シャフト73の中心 軸と平行である。そして、供給ローラ93を通過したレイ ヤーしは、この供給ローラ96の外周の一部に巻き付いて 方向転換した後、貼付けローラ75に送られる。ここで、 前述のシャフト85の中心軸Cは供給ローラ93の外周面95 の前端中央を通過しているので、レイヤーLの供給ロー ラ93からの離反する点はガイド88、供給ローラ93の揺動 に関係なく一定となり、ガイド88、供給ローラ93の揺動 によってレイヤーしが供給ローラ93から外れたりするこ とはない。なお、前記ガイド88の揺動は、供給ローラ93 と供給ローラ96との間のレイヤーしがねじれることで吸 収される。また、前記貼付けローラ75の外周には、図8 に示すように、レイヤーしの肉厚tより浅い周方向に延 びた案内溝99が形成され、前記供給ローラ96から送られ てきたレイヤーしはこの案内溝99内に導かれた後、貼付 けローラ75の周囲に所定角度だけ巻き付く。その後、貼 付けローラ75の回転によってレイヤーLは図5に示す接 点Sまで送り込まれるが、この接点Sにおいて該レイヤ ーしは貼付けローラ75によりドラム11の外表面に押し付 けられて貼付けられる。

【0015】図2、7、9において、100はドラム11の エンコーダおよびエンコーダ58からの検出信号が入力さ れるとともに、ドラム11のモータ、モータ53およびシリ ンダ77、78に制御信号を出力するシーケンサであり、こ のシーケンサ 100亿は、予めドラム11が停止および起動 する回転角度、支持台62、貼付けローラ75の往復動限、 ドラム11の回転速度、ドラム11の総回転数が設定されて いる。ことで、図9に示すような範囲においてドラム11 の外表面13に図示のようにレイヤーしをジグザグ状に次 々と貼付ける場合には、ドラム11が回転を停止あるいは 起動する回転角度として、a度、b度、c度、d度の4 つの回転角度を記憶させておき、ドラム11が回転してエ ンコーダからの検出信号の積算値が前述した各角度にな った時点でドラム11の回転を一旦停止あるいは起動させ る。ここで、d度は 360度に所定の角度J、例えばレイ ヤーLの幅およびベルト角度により計算される値であ る。また、貼付けローラ75の往復動限に関しては、ドラ ム11の軸方向中央から軸方向一側に一定距離だけ離れた 点をgと、また、軸方向中央から軸方向他側に前述と同 一の一定距離だけ離れた点をhと記憶させておき、貼付 けローラ75がこれらの点g、hに到達すると、モータ53 50 を一旦停止させて貼付けローラ75の移動を停止させる。

ここで、レイヤーLを点g および点h において所定角度 だけ、即ちa度とb度との間およびc度とd度との間、 周方向に貼付けるようにしているので、モータ53はドラ ム11がb度、d度にそれぞれ到達したとき再起動されて 逆回転され、貼付けローラ75を逆方向に移動(復動)さ せる。また、ドラム11の回転速度に関しては、d度から a度まで、b度からc度までおよび最初の0度からa度 までは一定の高速で、一方、a度からb度までおよびc 度からd度までは一定の低速で回転するよう記憶させて おく。この結果、レイヤーしを傾斜して貼付けるときは 10 る。 ドラム11は高速で回転し、周方向に貼付けるときはドラ ム11は低速で回転する。さらに、ドラム11の総回転数に 関しては、レイヤーしが前述した領域を完全に埋めるの にドラム11が回転する回数を1区切りとするが、さらに 重ねてレイヤーしを巻付ける場合には、積層回数に前記 値を乗じ、その値を記憶させる。

9

【0016】次に、この発明の一実施例の作用について 説明する。ドラム11の外表面13にレイヤーしを一定領域 R、即ち点gと点hとの間の領域においてジグザグ状に 巻き付ける場合には、まず、該レイヤーしを巻取りドラ 20 ム等から巻出してガイド88内を通過させた後、供給ロー ラ93、96に掛け回し、貼付けローラ75の案内溝99に導 く。この状態でベースプレート18をガイドレール17に沿 って前進させ、その前進位置でベースプレート18を固定 するとともに、シリンダ64のピストンロッド66を突出さ せて支持台62、揺動台71、貼付けローラ75を一体的にド ラム11に接近させ、貼付けローラ75をレイヤーしを介し てドラム11に押し付ける。

【0017】次に、シリンダ77のピストンロッド80を突 出限まで突出させて揺動台71、貼付けローラ75を揺動軸 Yを中心として図6において反時計回りに角度Gだけ揺 動させる。ここで、この角度Gはドラム11に巻き付けら れるレイヤーLの周方向に対する傾斜角Hと同一角度で あり、この結果、レイヤーLの巻き付け方向と平行な直 線と貼付けローラ75の回転軸線Pとが直交することにな る。次に、シーケンサ100からドラム11のモータおよび モータ53に制御信号を送ってこれらを作動させ、ドラム 11を所定の高速で回転させるとともに、ねじ軸39を回転 させる。ととで、前記ねじ軸39の回転は移動ブロック42 によって直線運動に変換され、チェーン49が走行する。 との結果、横行フレーム27、支持台62、揺動台71は一体 となってドラム11からの距離を一定値に保持しながら、 即ちドラム11の外表面13に沿って往動、即ち軸方向一側 から軸方向他側に向かって移動する。これにより、貼付 けローラ75はドラム11の外表面13上を転動しながら前記 領域Rの一端から他端、即ち点gから点hに向かって移 動する。この結果、貼付けローラ75の外周の一部に巻き 付いていたレイヤーしは、貼付けローラ75とドラム11と の間に供給され、貼付けローラ75によりドラム11の外表 面13に押し付けられる。これにより、レイヤーしは該貼 付けローラ75によってドラム11の周囲に該ドラム11の回 転方向前方に向かうに従いドラム11の軸方向他側に接近 するよう所定角度Hで傾斜して貼付けられる。とこで、 前述のようにレイヤーしの巻き付け方向に平行な直線と 貼付けローラ75の回転軸線Pとを直交させたので、レイ ヤーLの供給方向と巻き付け方向とが一致し、この結 果、巻き付け時において貼付けローラ75からレイヤーし に幅方向の外力が付与されるようなことはなく、レイヤ ーしをドラム11の周囲に良好に巻き付けることができ

10

【0018】そして、エンコーダからの信号によってド ラム11が初期の0度の角度位置からa度だけ回転し、ま た、エンコーダ58からの信号によって貼付けローラ75が 点hまで到達したことが検出されると、シーケンサ100 からドラム11のモータおよびモータ53に制御信号が送ら れ、ドラム11が一旦停止されるとともに、モータ53の回 転が一旦停止される。次に、シーケンサ 100からシリン ダファルC制御信号が送られ、該シリンダファのピストンロッ ド80が引っ込み限まで引っ込められる。この結果、揺動 台71、貼付けローラ75は揺動軸Yを中心として、貼付け・ ローラ75の軸線Pが水平になるまで揺動する。次に、シ ーケンサ 100からの制御信号によってモータ53を停止さ せたままドラムが低速回転される。これにより、貼付け ローラ75はその停止位置のままドラム11の周囲にレイヤ ーしが周方向に貼付けられる。

【0019】また、ドラム11が初期の0度の角度位置か らb度だけ回転すると、シーケンサ100からドラム11の モータに制御信号が送られてドラム11が一旦停止され る。次に、シーケンサ 100からシリンダ78に制御信号が 送られてピストンロッド81が引っ込み限まで引っ込めら れる。との結果、揺動台71、貼付けローラ75は揺動軸Y を中心として図6において時計回りに角度Gだけ揺動す る。ここで、この角度Gはドラム11に巻き付けられるレ イヤーしの周方向に対する傾斜角Hと同一角度であるた め、レイヤーしの巻き付け方向に平行な直線と貼付けロ ーラ75の回転軸線Pとが直交するようになる。次に、シ ーケンサ 100からの制御信号によりドラム11が高速回転 されるとともに、モータ53が作動してねじ軸39が前述と は逆方向に回転される。とのようなことから、横行フレ ーム27等は復動(ドラム11の軸方向他側から軸方向一側 に向かって移動)し、貼付けローラ75はドラム11上を転 動しながら前記領域Rの他端から一端、即ち点hから点 gに向かって移動する。これにより、レイヤーしは貼付 けローラ75によりドラム11に押し付けられ、その周囲に 回転方向前方に向かうに従い軸方向一側に接近するよう 所定角度Hで傾斜して貼付けられる。このときも前述の ようにレイヤーしの巻き付け方向に平行な直線と貼付け ローラ75の回転軸線Pとが直交しているので、レイヤー Lをドラム11の周囲に良好に巻き付けることができる。 【0020】そして、ドラム11がc度だけ回転し、ま

た、貼付けローラ75が点 g まで到達すると、シーケンサ 100からの制御信号によってドラム11が一旦停止される とともに、モータ53の回転が一旦停止される。次に、シーケンサ 100からの制御信号によってシリンダ78のピストンロッド81が突出限まで突出される。この結果、貼付けローラ75は軸線 Pが水平になるまで揺動する。次に、シーケンサ 100からの制御信号によりモータ533を停止させたままドラム11が低速回転し、貼付けローラ75はその停止位置のままドラム11の周囲にレイヤーしが周方向 に貼付けられる。

【0021】そして、ドラム11が d 度だけ回転すると、前述と同様にシーケンサ 100からの制御信号によってドラム11が一旦停止するとともに、モータ53の回転も一旦停止する。次に、前述した最初の動作に戻り、ドラム11の周囲に所定角度Hで傾斜したレイヤーLを貼付ける作業が開始される。このように軸線12回りに回転しているドラム11にレイヤーLを該ドラム11の軸方向に一定領域Rにおいて綾振りながら供給することで、ドラム11の周囲に該レイヤーLをジグザグ状に巻き付ける。

【0022】そして、以上のような動作をシーケンサ 1 20 る。 00に記憶されている回数だけ繰り返し行い、上下でレイ ヤーし同士が交差している2枚のプライを1度に、場合 11・ によっては2枚の複数倍の枚数のプライを成型する。 C 59・ のようにしてプライの成型が終了すると、シリンダ64の 71・ ピストンロッド66を引っ込ませるとともに、ベースプレ 82・ ト18をガイドレール17に沿って待機位置まで後退させ K・ て支持台62、揺動台71、貼付けローラ75を一体的にドラ* R・ R・ で

*ム11から離隔させる。

【0023】なお、前述の実施例においては、外表面13 が弧状であるドラム11にレイヤーLを貼付けるようにし たが、この発明においては外表面が円筒形であるドラム に貼付けるようにしてもよい。

12

[0024]

【発明の効果】以上説明したように、この発明によれば、簡単な構成でありながら細幅帯状体をドラムの周囲 にジグザグ状に良好に巻き付けることができる。

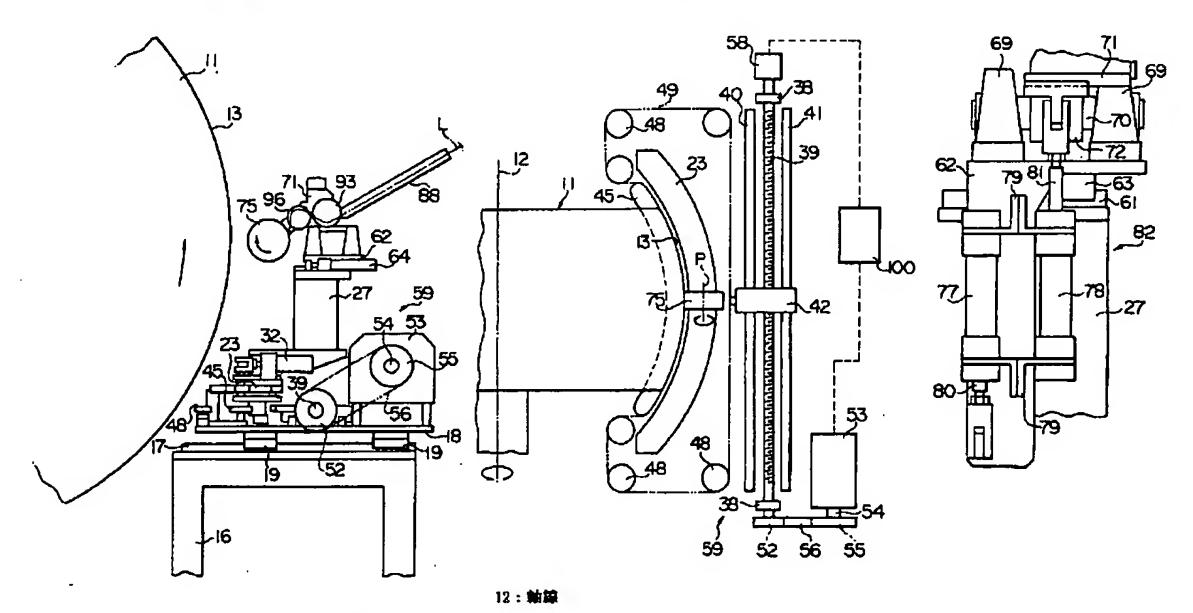
10 【図面の簡単な説明】

- 【図1】この発明の一実施例を示す全体側面図である。
- 【図2】その概略平面図である。
- 【図3】往復動手段近傍の一部破断側面図である。
- 【図4】ローラ近傍の一部破断平面図である。
- 【図5】揺動台近傍の一部破断側面である。
- 【図6】図5の1-1矢視図である。
- 【図7】図6のIIーII矢視図である。
- 【図8】図5のIIIーIII矢視断面図である。
- 【図9】細幅帯状体の貼付け状態を説明する展開図である。

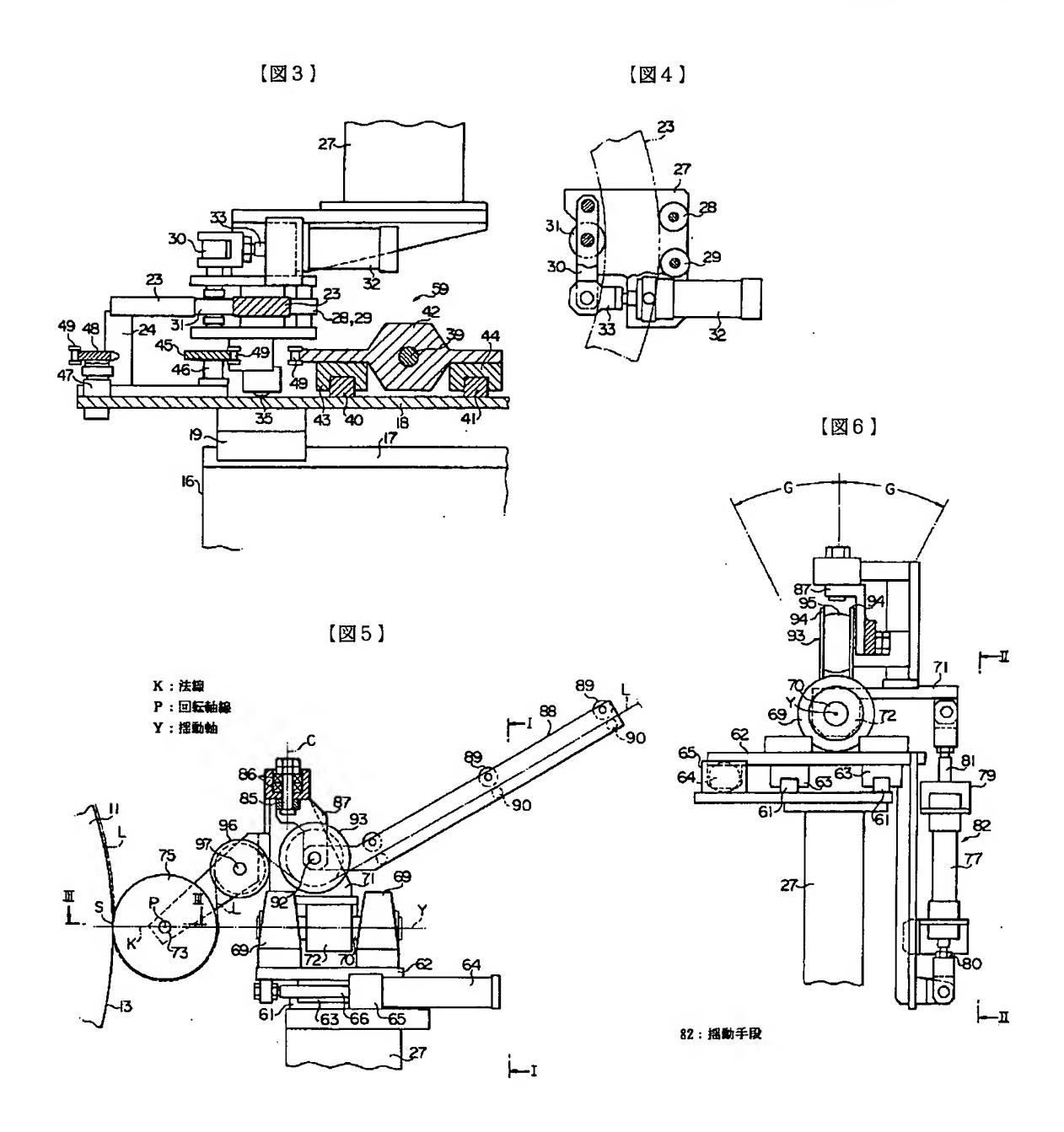
【符号の説明】

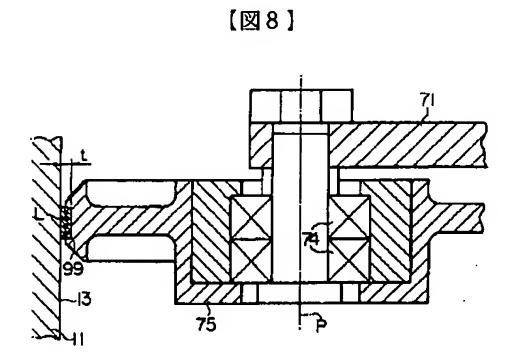
11…ドラム12…軸線59…往復動手段62…支持台71…揺動台75…貼付けローラ82…揺動手段L…細幅帯状体K…法線Y…揺動軸R…一定領域P…回転軸線

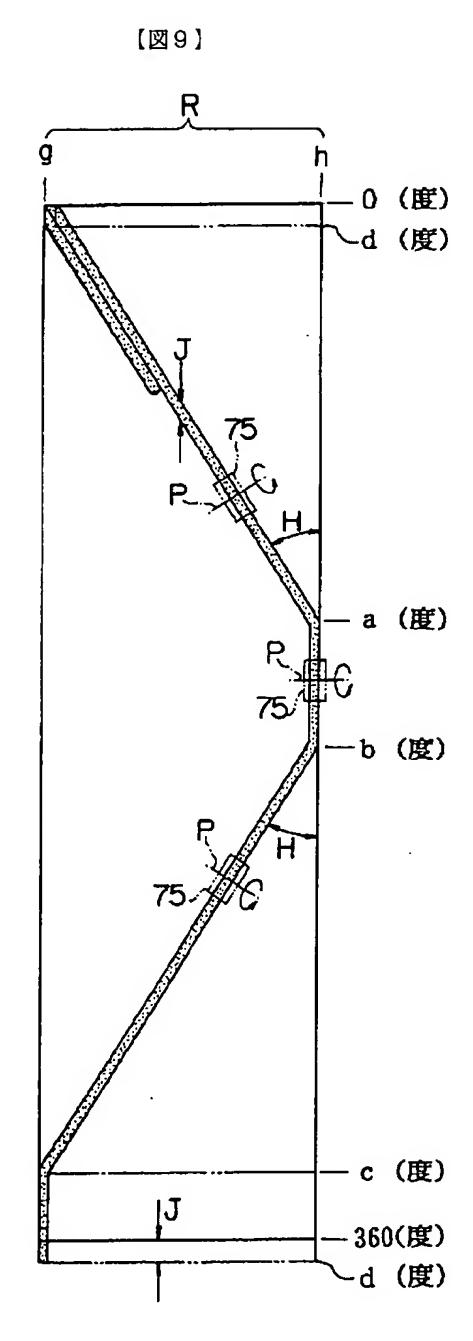
【図1】 【図2】 【図7】



11: ドラム 59: 往復動手段 62: 支持台 71: 揺動台 75: 貼付けローラ L: 細幅帯状体







R:一定領域

フロントページの続き

(58)調査した分野(Int.Cl.', DB名) B29D 30/08,30/10,30/16 B29D 30/20,30/30